

(19) 世界知的所有権機関
国際事務局



(43) 国際公開日
2005 年 11 月 3 日 (03.11.2005)

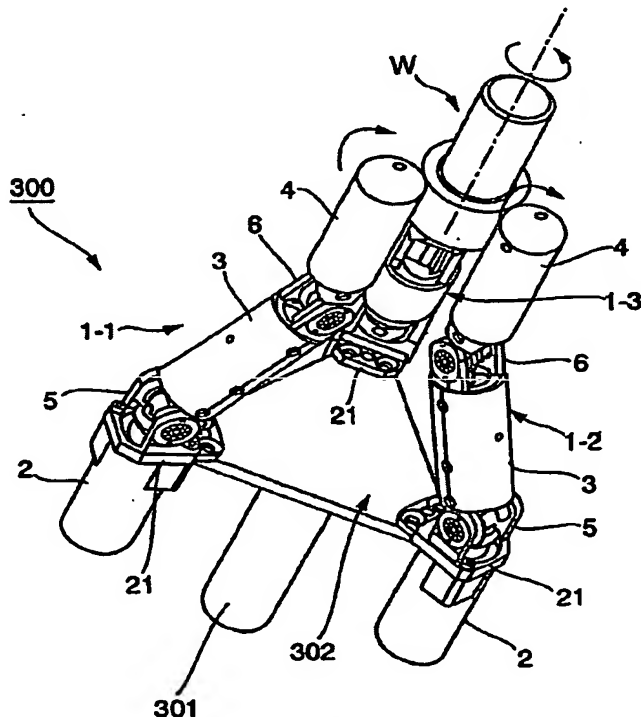
PCT

(10) 国際公開番号
WO 2005/102619 A1

- (51) 国際特許分類: B25J 15/08 (72) 発明者; および
(75) 発明者/出願人 (米国についてのみ): 小山 順二
(21) 国際出願番号: PCT/JP2004/004564 (KOYAMA, Junji) [JP/JP]; 〒3998305 長野県南安曇
郡穂高町大字牧 1 8 5 6 - 1 株式会社ハーモニッ
(22) 国際出願日: 2004 年 3 月 30 日 (30.03.2004) ク・ドライブ・システムズ 穂高工場内 Nagano (JP).
(25) 国際出願の言語: 日本語 (74) 代理人: 横沢 志郎 (YOKOZAWA, Shiro); 〒3900852
長野県松本市島立 1 1 3 2 番地 1 8 Nagano (JP).
(26) 国際公開の言語: 日本語 (81) 指定国 (表示のない限り、全ての種類の国内保護が
可能): AE, AG, AL, AM, AT, AU, AZ, BA, BB, BG, BR,
(71) 出願人 (米国を除く全ての指定国について): 株式会社 BW, BY, BZ, CA, CH, CN, CO, CR, CU, CZ, DE, DK, DM,
ハーモニック・ドライブ・システムズ (HARMONIC DZ, EC, EE, EG, ES, FI, GB, GD, GE, GH, GM, HR, HU,
DRIVE SYSTEMS INC.) [JP/JP]; 〒1400013 東京都品 ID, IL, IN, IS, JP, KE, KG, KP, KR, KZ, LC, LK, LR, LS,
川区南大井 6 丁目 2 5 番 3 号 Tokyo (JP). LT, LU, LV, MA, MD, MG, MK, MN, MW, MX, MZ, NA,
(続案有)

(54) Title: FINGER UNIT AND MULTI-FINGER TYPE HOLDING MECHANISM

(54) 発明の名称: 指ユニットおよび多指型把持機構



(57) Abstract: A multi-finger type holding mechanism (300), comprising three two-joint finger units (1-1 to 1-3). Each two-joint finger unit further comprises a finger root part (2), a finger root side joint part (5), a finger intermediate part (3), a finger tip side joint part (6), and a finger tip part (4). The finger intermediate part (3) can be swung about the joint axis (5a) of the finger root side joint part (5), and the finger tip part (4) can be swung about the joint axis (6a) of the finger tip side joint part (6). The finger tip part (4) can be swung about the center axis thereof. When a bolt (W) is held by the finger tip part (4) and the finger part (4) is rotated, the tightening operation of the bolt (W) can be performed.

(57) 要約: 多指型把持機構 (300) は、3 本の 2 関節型指ユニット (1-1 ~ 1-3) を備えている。各 2 関節型指ユニットは、指根元部 (2)、指根元側関節部 (5)、指中間部 (3)、指先端側関節部 (6) および指先端部 (4) を備え、指根元側関節部 (5) の関節軸線

(5a) を中心として指中間部 (3) が旋回可能であり、指

(続案有)